

地域公共交通計画に係る事業計画

取組	事業	実施項目	事業スケジュール					R7取組内容
			R 6	R 7	R 8	R 9	R 1 0	
1-① 鉄道の輸送サービス・利便性向上	輸送サービス・利便性向上に向けた取組	検討・協議	利便性向上に向けた取組の検討					■輸送サービス・利便性向上に向けた要望書の提出 東上線東松山・寄居間利便性向上推進協議会を通して要望書を提出する。
1-② 路線バスの維持・利便性向上	利用促進	実施	実施					■バス乗り方教室の開催【継続】
	利便性向上に向けた取組	検討・協議	利便性向上に向けた取組の検討					■バス待合環境の充実（3-①参照）に向けた取組の検討・実施
1-③ 市内循環バスの運行、見直し、利用促進	運行・利用促進	実施	実施					■運行の継続【継続】
	利便性向上に向けた取組	検討・協議・実施	利用者ニーズを踏まえたルートやダイヤの見直し検討					■利用状況の把握 利用状況や運行経費を継続的に検証する。
1-④ デマンドタクシーの運行、見直し	運行	実施	実施					■運行の継続【継続】
	利便性向上に向けた取組	検討・協議・実施	料金体系の検討、乗車記録システム導入の検討					■利用状況の把握 利用状況や利用者との負担割合を継続的に検証する。 ■自家用有償旅客運送・ライドシェアについての情報収集 既存の公共交通を最大限活用するとともに、自家用有償旅客運送・ライドシェアについての情報収集をする。
1-⑤ 地域の移動資源の活用	地域の輸送資源の活用	検討・協議	活用事例の情報収集、必要性の検討					■デマンドタクシー乗降ポイントの可視化 乗降ポイントを表示させたマップを作成し、市ホームページに掲載する。
2-① 案内機能の充実	案内機能の充実	検討・協議・実施	現状の調査 機能充実に向けた協議					■委託業務等による駅前広場の維持管理【継続】
2-② 駅前広場の整備等	利用しやすい環境の維持	実施	実施					■東松山駅西口周辺の都市計画道路の事業進捗状況の把握 東松山駅西口広場の整備に向け、都市計画道路駅前西通線の事業進捗状況の把握をする。
	利便性向上に向けた整備	検討・協議	利便性向上に向けた整備の検討					■バス停の状況把握 バス停の上屋やベンチの設置状況を把握する。また、バス停毎の利用状況把握のための調査方法を検討する。
3-① バス待合環境の充実	バス停の整備	検討・協議・実施	整備手法の検討					■公共施設・店舗等への登録呼びかけ【継続】
	バスまちスポット・まち愛スポットの登録促進	実施	実施					■バス停の利用状況把握 バス停毎の利用状況把握のための調査方法を検討する。
3-② 駐輪場設置の検討	駐輪場の設置	検討・協議	利用者数の把握に関する検討・協議					■バス走行ルート バス走行ルートの環境改善 バス走行ルートの道路整備計画箇所を確認する。
3-③ 走行環境改善	走行環境の改善	検討・協議	工事計画の確認、現状の把握					■補助制度の情報収集、周知【継続】
4-① ノンステップバス車両の導入促進	導入促進	実施	実施					■埼玉県補助制度等について情報収集、周知【継続】
4-② ユニバーサルデザインタクシー車両の導入促進	導入促進	実施	実施					■観光案内所の利用状況の把握【継続】
5-① 観光客向けの案内・情報提供の充実	観光案内所との連携	実施	実施					■駅の案内表示の状況の把握 現在の東松山駅及び高坂駅の案内表示の状況を把握する。 ■市内イベント情報の交通事業者への提供 観光・商工関連団体と連携し、バス・タクシー利用が多く見込まれる市内のイベント開催予定を共有する。
	分かりやすい案内表示	検討・協議・実施	現状の調査、改善に関する協議					■公共交通マップ（案）の検討【継続】
5-② 観光・商工関連団体と交通事業者の連携強化	観光・商工関連団体と交通事業者の連携強化・情報提供	協議・実施	関連団体への情報提供、連携のあり方の協議					■利用促進イベントの検討 バス乗り方教室の実施方法や内容について検討する。 ■市ホームページで公共交通の必要性についてPR 市広報紙R7.3月号の公共交通特集記事を市ホームページに掲載する。
6-① 公共交通（バス）マップの充実	公共交通マップの更新	検討・作成 周知・PR	案の検討 作成・配布					■制度の周知、事業所への協賛呼びかけ【継続】
6-② 公共交通に対する市民意識の醸成	利用促進に向けた取組	事業検討・準備	実施事業の検討・準備					
		実施						
6-③ シルバー・サポーター制度の周知等	制度の周知・協賛促進	実施	実施					

：検討・協議 ：調整ができ次第実施 ：事業実施